

Korrekturen zum Buch „Roboter selbst bauen“

Seite 25, Absatz 5: Ersatz für angekündigte Controller | **abgekündigte**

Seite 29, Abb. 3.4: Meg16/32 Grundbeschaltung + ISP | **Mega16/32**

Abb. 3.5: M16/32 Grundbeschaltung | **Mega 16/32**

Seite 31, Abb. 3.9: Der Schaltplan zu Parallel-ISP Programmen | **zum |
Programmer**

ISP Stecker beim Programm (Steckerbelegung)

- 1 = MOSI
- 2 = frei oder LED über 470 Ohm
- 3 = RST
- 4 = SCK
- 5 = MISO
- 6 = Vcc
- 7 bis 10 = GND (Masse)

Pin 10 wird auch mit GND verbunden!

Seite 33, Listenpunkt 3: variabel anlegen. | **Variable** (pl. mit Art.: Variablen)
Listenpunkt 4: sub und Funktionen deklarieren | **Subs**

Seite 38, Absatz 1: Fuse Bit | **Fuse Bits**

Seite 39, vorletzter Absatz: Beim Portsetzen müssen Sie Folgendes tun | **Zum
Unterer Textkasten:** Portb = 1 ' setz den Port auf +5 V | **setzt**

Seite 158, Absatz 3: Je kürzer das Einschaltsignal und je kleiner die Pausen |
größer

Seite 161, Abb.7.8: Dual-Fahrtregler für keine Elektromotoren bis 600 mA |
Fahrtregler | kleine

Seite 212, 216, Beschriftung in der Technischen Zeichnung: Meg32 | **Mega32**

Seite 238, Absatz 1:
Knopfzelle des Typs CR2023 | **CR2032**
Uhrenquarz mit 32,768 MHz | **kHz**

Seite 245, Abb. 10.37: PIC-Programm von der Fa. | **PIC-Programmer**

Seite 248, 2.Absatz: Mit einem 12-Volt-Akku (5 x 1,2 V/1.800 mA) | **10 x 1,2V/1.800
mA**

Sonstiges

Im Buch taucht in durchgängiger Schreibweise die Bezeichnung **Fahrregler** auf. Die Bezeichnung **Fahrregler** weist auf einen fahrenden Regler hin, so wie ein ähnlich lautender Begriff auf **Seite 207**, mittlerer Absatz, zutreffend für den **Fahrroboter** verwendet wird. Als Korrekturvorschlag nennt Bearbeiter/in den Begriff **Fahrtregler**, weil diese Baugruppe zur Regelung der **Fahrt des Roboters** - *als Größe der Bewegungsgeschwindigkeit, z.B. über Grund* - eingesetzt wird.